

実験概要

■目的

- 本市の公共交通への自動運転技術の実装を目指し、令和2年度に実施した実験における課題を踏まえて、自動運転実証実験を実施
- 実験結果に基づき、新たな課題の抽出を行うとともに、アンケート調査により社会受容性を検証

■日程

実験期間 令和3年10月23日（土）～10月31日（日）9日間 午前10時から午後4時30分まで

■実験車両・走行ルート・乗車実績



【走行ルート】



【実験車両】

名称：NAVYA ARMA（ナビヤ社製 アルマ）
 サイズ：W2.11m×L4.75m×H2.65m
 運行速度：最高19km/h（電動モーター）
 乗車定員：5人/便（モニター）

【乗車実績】

乗車人数：514人（モニター 282人，関係者 232人）

■検証項目

▶技術の検証

項目	項目	主な調査内容
自己位置推定	高精度GPS（RTK-GPS） 3Dマップによる位置推定（SLAM）	GPS受信感度 自己位置推定
信号判断	信号協調（通信） 信号検知（カメラ）	信号交差点の自動走行 正解率
横断者・障害物検知	レーザーセンサ（LiDAR）	手動運転要因
車両性能	ナビヤ アルマ	走行の安定性・安心感、バス停正着
路上駐停車対策	啓発	市民の意識
遠隔監視	運行管理システム	通信状況、車内との通話
新技術の活用	顔認証・体温計測	認証精度、新技術への期待

▶社会受容性の検証

項目	項目	主な調査内容
社会受容性	実証実験（体験乗車等）	自動運転技術に対する 市民の評価、期待

■実験の様子

ハンドルやアクセル、ブレーキペダルを備えた運転席がない
自動運転バス



多くの皆様が
未来の公共交通を体感